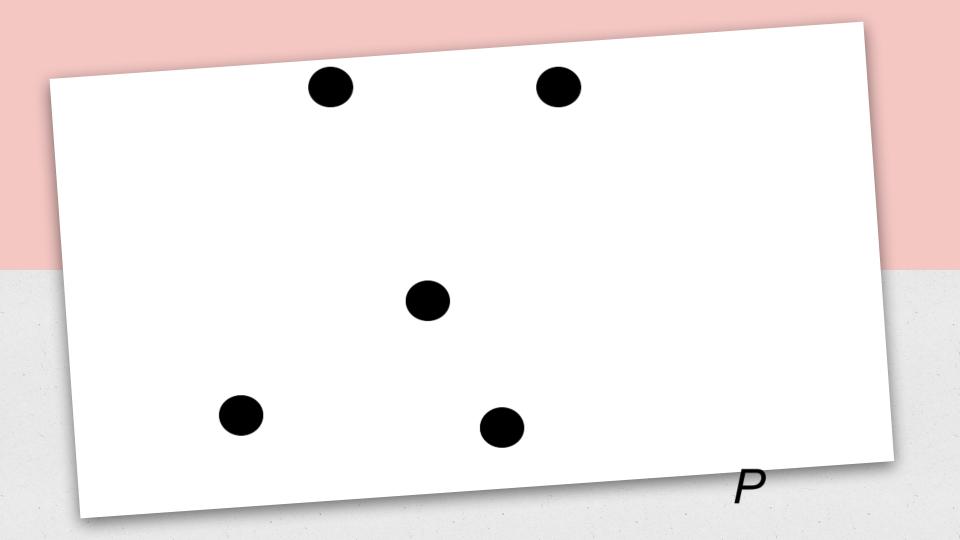
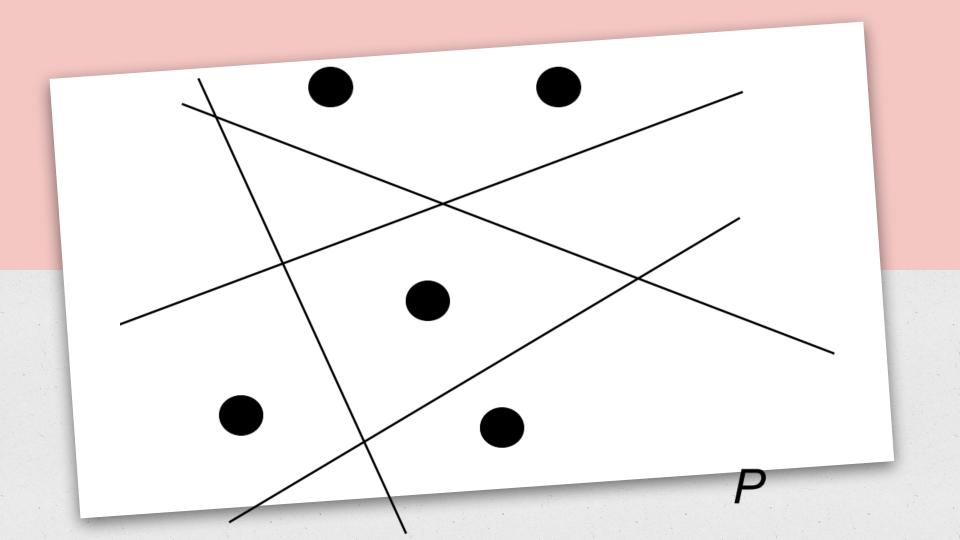
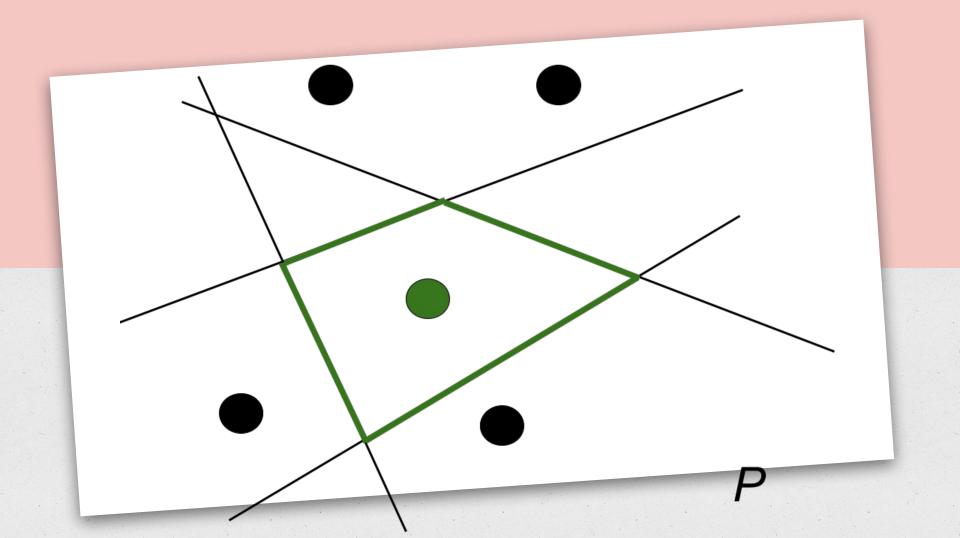
## DIAGRAMA DE VORONOI

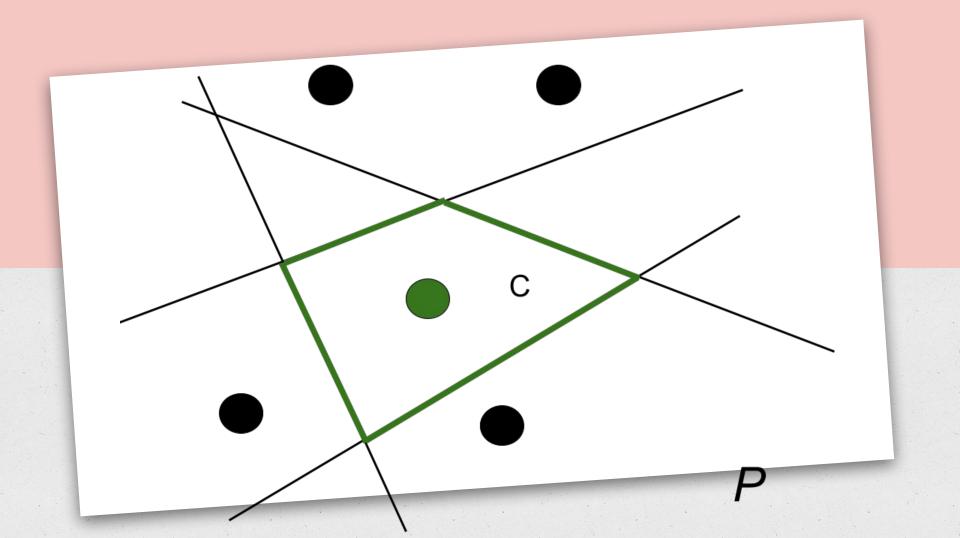
Geometría Computacional Ailyn Rebollar Pérez  Es una subdivisión de un conjunto de puntos P en el plano con n puntos.

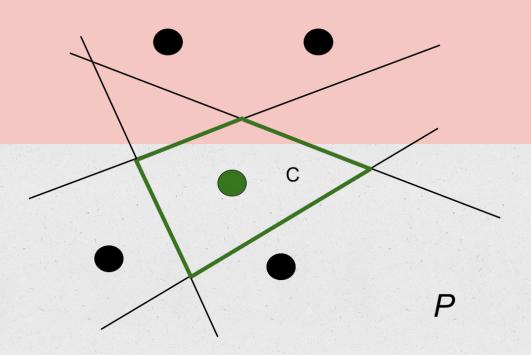
Definición de Diagrama de Voronoi Vor(P)  La subdivisión va a tener n celdas o regiones, una para cada punto.











La imagen describe una celda C del Diagrama de Voronoi para uno de los puntos de P. Vor(p<sub>i</sub>)

#### **Definiciones**

Distancia Euclidiana

> Sitios

Bisector

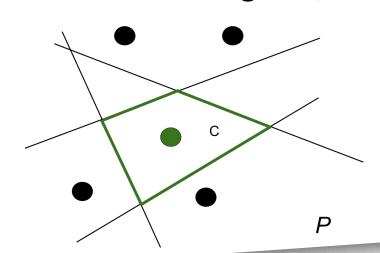
#### Distancia Euclidiana

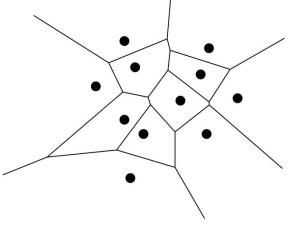
Sirve para obtener la distancia mínima entre 2 puntos y la denotaremos como dist(p,q) donde p y q son los puntos.

$$dist(p,q) := \sqrt{(p_x - q_x)^2 + (p_y - q_y)^2}.$$

#### Sitio

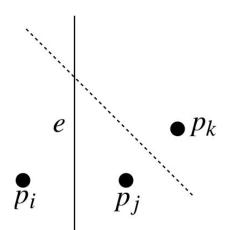
Le vamos a llamar *sitio* al punto que está en el centro de una región (o celda).

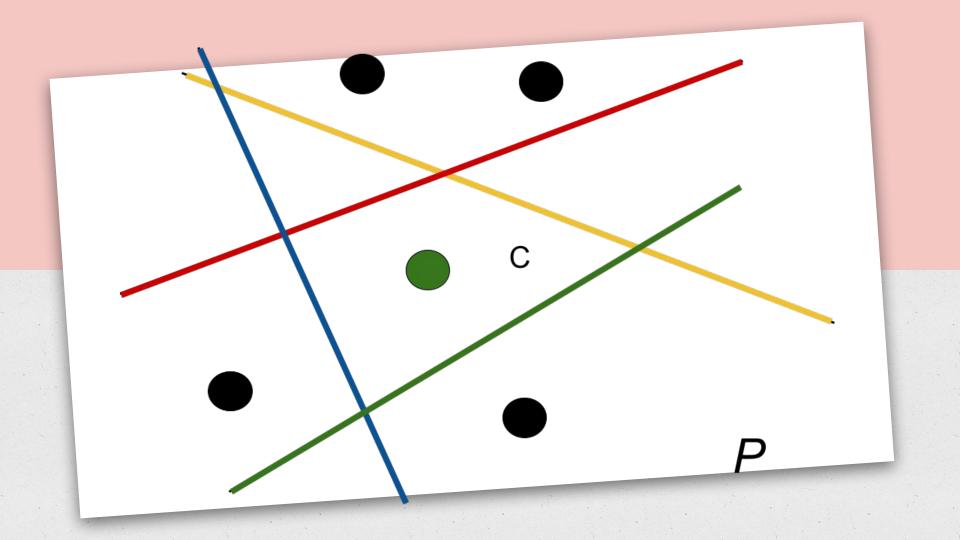


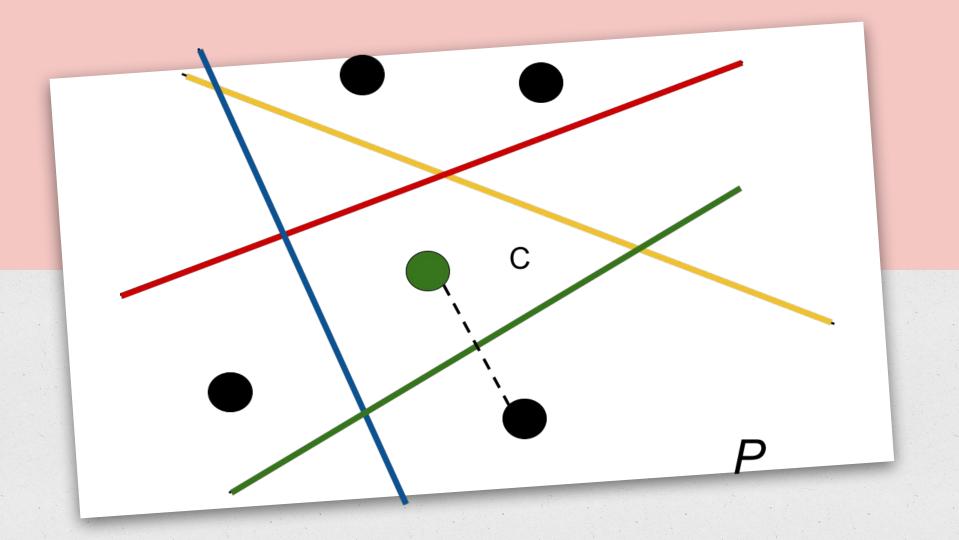


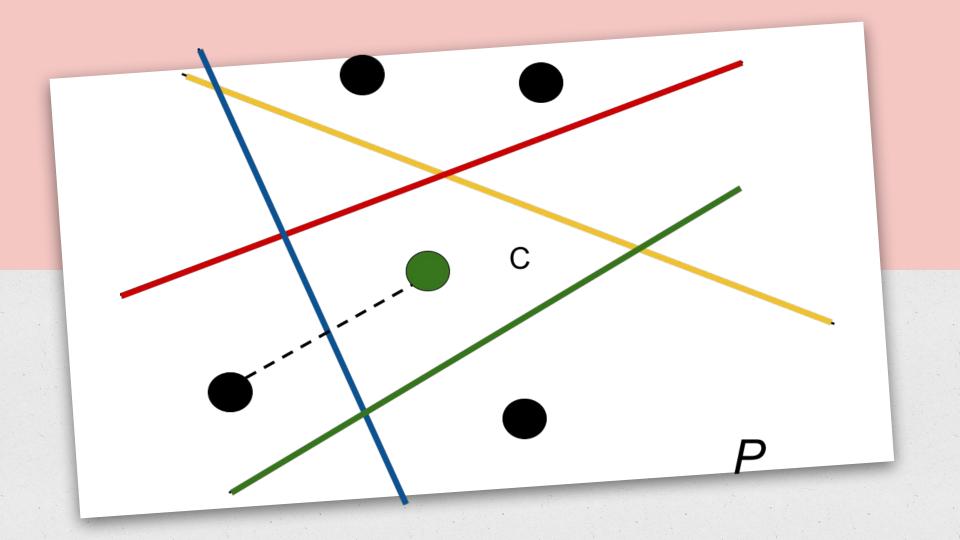
#### **Bisector**

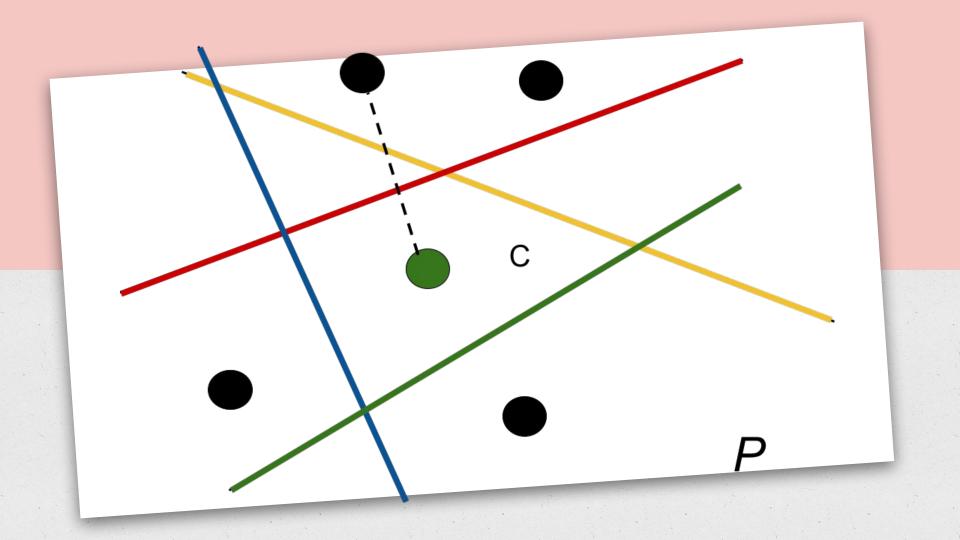
El *bisector* es una línea perpendicular a otra que una a los puntos p y q. Además el bisector te divide el plano en dos a los cuales se les llama semi-planos.











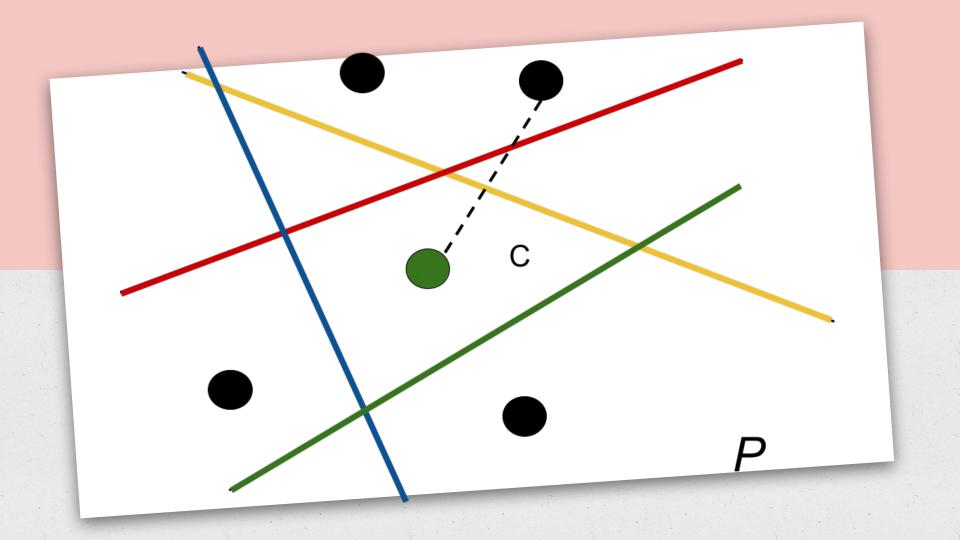
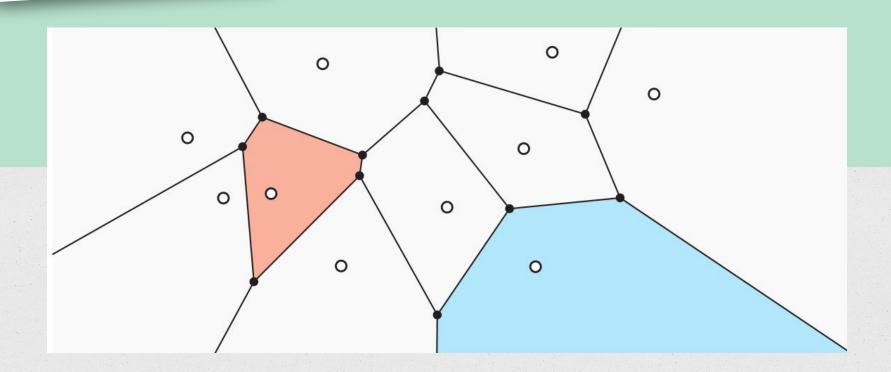
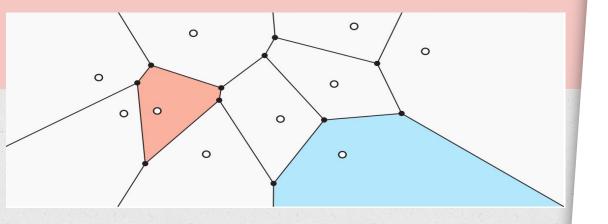


Diagrama de Voronoi para 10 sitios(puntos)



### Diagrama de Voronoi

- Para crear una celda o región de un punto p, se van a considerar los puntos que su distancia euclidiana sea al menos la distancia que hay entre otro punto q.
- Esto es porque no hay un único sitio que tenga la mínima distancia.
- Puede haber sitios colineales.



Es importante aclarar que las celdas pueden ser:

- Acotadas (definidas)
- No acotadas (indefinidas)

# Bibliografía

- 1. Overmars, M. Computational Geometry. Algorithms and Applications .3ra Edición. Springer. 2008.
- 2. L. Devadoss. Discrete and Computational Geometry. Décima Edición. Princeton University Press. 2011